

Este artigo é de uma base parecida com a que o projeto busca produzir, uma base de imagens de sinalização de trânsito, mas, no artigo e a base por eles usada, se trata de sinalização horizontal.

## Introdução

Na introdução, o artigo cita sobre os problemas e a ascensão dos sistemas de navegação autônoma e esclarece o que são e para que servem os *road markings*. Em outro parágrafo, fala sobre o fato das marcações iranianas incluírem texto na língua persa e, conseqüentemente, sobre a necessidade deste *dataset*.

## Related Datasets

Esta parte do artigo cita, exemplifica e mostra imagens de outras bases de dados de marcações de trânsito que podem servir outros propósitos, também afirma que não existem *datasets* de marcações persas.

## Dataset Generation

Esta pode ser considerada a seção mais importante deste artigo para o nosso propósito, fala sobre como foram coletadas as imagens da base de dados deles, os parâmetros e a câmera usada.

Os autores começam falando sobre a câmera utilizada (GoPro Hero 3 e 4) e como ela foi montada no capô ou no rack do carro. Eles gravaram vídeos em 25FPS (frames por segundo) em uma resolução de 1080p com a configuração larga de lentes, tendo a velocidade do veículo variada entre 30 e 70 km/h. Em outro parágrafo, é dito que foram extraídos mais de 100 mil frames dos vídeos capturados e, em seguida, foram desenhados quadrados nas imagens entre as marcações, de 1 em cada 4 frames.

Após a preparação dos frames, eles utilizaram uma interface do Matlab para 'etiquetar' as marcações em cada imagem do banco.

## **Estratégias de reconhecimento e experimentos**

Estas seções eu não me aprofundei na leitura pois não julguei necessária para o projeto.

Em resumo, estas partes falam sobre maneiras que os sistemas automáticos podem extrair as marcações das imagens e, em seguida, faz um *benchmarking* da base.